This Page Is Inserted by IFW Operations and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning documents will not correct images, please do not report the images to the Image Problems Mailbox.

DIALOG(R) File 347: JAPIO (c) 2001 JPO & JAPIO. All rts. reserv.

02048732 **Image available**
COORDINATE INPUT DEVICE

PUB. NO.: (61-262832 A)

PUBLISHED: November 20, 1986 (19861120)

INVENTOR(s): TOKOKUNI MASAO

APPLICANT(s): CANON INC [000100] (A Japanese Company or Corporation), JP

(Japan)

APPL. NO.: 60-102579 [JP 85102579] FILED: May 16, 1985 (19850516)

INTL CLASS: [4] G06F-003/033

JAPIO CLASS: 45.3 (INFORMATION PROCESSING -- Input Output Units)

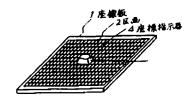
JOURNAL: Section: P, Section No. 566, Vol. 11, No. 116, Pg. 102, April

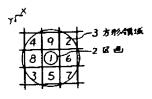
11, 1987 (19870411)

ABSTRACT

PURPOSE: To detect easily and securely the direction and quantity in terms of phase moving of a coordinate indicator on a coordinate board by constituting the coordinate board and the coordinate indicator so that each coordinate point can be identified from each coordinate point in the vicinity.

CONSTITUTION: On the coordinate board 1 at least nine sections 2 where code patterns corresponding to numeric 1-9, for instance, are arrayed in a matrix to constitute rectangular area 3. It is repeatedly arrayed in a matrix. In this case, the code patterns, which the coordinate indicator 4 indicates next time together with its shift, have nine '1'-'9', including the case where the indicator 4 does not move. Accordingly code patterns before the shift are compared with those after the shift, whereby at least nine coordinate shifts can be identified with the aid of a change in the code patterns before and after the shift and the presence or absence of the change.





DIALOG(R) File 345: Inpacoc/Fam. & Legal Stat (c) 2002 EPO. All rts. reserv.

5813070

Basic Patent (No, Kind, Date): JP 61262832 A2 861120 <No. of Patents: 001>

Marie State Control

Patent Family: Patent No Kind Date

Applic No Kind Date

(JP 61262832 A2 861120

JP 85102579 A 850516 (BASIC)

Priority Data (No, Kind, Date):

JP 85102579 A 850516

PATENT FAMILY:

JAPAN (JP)

Patent (No, Kind, Date): JP 61262832 A2 861120

COORDINATE INPUT DEVICE (English)

Patent Assignee: CANON KK

Author (Inventor): TOKOKUNI MASAO

Priority (No, Kind, Date): JP 85102579 A 850516 Applic (No, Kind, Date): JP 85102579 A 850516

IPC: * G06F-003/033

Language of Document: Japanese

⑲ 日 本 国 特 許 庁(JP)

①特許出願公開

⑩ 公 開 特 許 公 報 (A) 昭61 - 262832

@Int_Cl_1

の出 願 人

識別記号

庁内整理番号

@公開 昭和61年(1986)11月20日

G 06 F 3/033

C-7165-5B

審査請求 未請求 発明の数 1 (全5頁)

の発明の名称 座標入力装置

②特 願 昭60-102579

20出 願 昭60(1985)5月16日

砂発明者 常国 第

雅 夫

東京都大田区下丸子3丁目30番2号 キャノン株式会社内

キャノン株式会社 東京都大田区下丸子3丁目30番2号

の代 理 人 弁理士 谷 義 一

明 細 書

1.発明の名称:

座標人力裝置

- 2.特許請求の範囲
- 1) それぞれ座標点に対応してそれぞれ異なるパターンを描いた少なくとも9個の区域をマトリックス状に配列した方形領域をきらにを発して配列した座標板と、発光 妻子と組合わせて前記パターンを光学的に説配 受光センサを内蔵した座標指示器と、前記受光センサにより読取った前記パターンを選別して引記座標指示器の前記座標板上における明教 移動の方向および量を検出する座標を上にを特徴とする座標人力装置。

(以下余白)

3.発明の詳細な説明

[技術分野]

本発明は、情報処理装置等の主機に付属して移動体の座標情報を主機に入力する座標人力装置に関し、特に、安価な構成の装置により、外乱の影響を受けずに、高精度の座標情報が得られるようにしたものである。

[従来技術]

従来のこの種の座標人力整置には、ボールの転がりから座標の移動を検出するものや、座標点間に均等に電流を流したときの座標点間の抵抗による電圧降下の大きさから移動座標値を得るものの他に、電磁誘導方式、磁流効果方式など種々の方式のものがあるが、機械的に座標の移動を検出する方式のものには、耐久性や精度などが不上分という欠点があった。

[H W)]

本発明の目的は、上述した従来の欠点を除去

特開昭61-262832 (2)

し、外孔の影響を受けずに高精度の座標情報が利 られる安価な構成の座標人力装置を提供すること にある。

【発明の要点】

本発明座様人力装置は、個々の座標点を周囲の 各座標点からそれぞれ識別し得るようにして座標 板および座標指示器を構成することにより、座標 板上における座標指示器の相対移動の方向および はを確実容易に使出し得るようにしたものである。

[尖施例]

以下に関而を参照して実施例につき本発明を詳 細に説明する。

まず、本発明座標入力装置の要部をなす座標板および座標指示器の一実施例の外観を第上図に示す。すなわち、本発明装置は、それぞれ異なるコードパターンを描いた区面2をマトリックス状に配列した座標板1上の座標指示器4によって成取った各区面2のコードパターンの移動に伴う変化によづいて座標移動の情報を検用し、その座標

3

レーザ素子等を座標折示器4内に直接に組込み、あるいは、それらの発光業子5を光額としてファイバースコープ等を介し座標指示器4内に導き、コードパターンを照明するようにすることもできる。また、受光センサ6としては、例えば、CCDもしくはNOS よりなるエリアセンサ等を用い、読取った 各区順 2 のコードパターンをそれぞれ 離別し得るようにする。

一つぎに、上述のような座標板1と座標指示器4 との組合わせによる座標移動情報検出の動作原理 を第4 図および第1 姿を参照して説明する。

いま、座標指示器 4 が第 4 図に示すように、コードパターン"1"を描いた区画 2 を指していたとすると、移動に伴って座標指示器 4 が次に指すコードパターンは、移動しなかった場合も含めて"1"~"9"の 9 とおりである。したがって、移動前と移動後とに説取ったコードパターンを比較することにより、座標指示器 4 の移動の前無いおけるコードパターンの変化およびその有無から、第 1 表に示すように、X - Y マトリックス

情報をホスト側へシリアルデータ質号にして転送 するように構成してある。

この実施例における庫標板上の一部を拡大して 第2回に示す。すなわち、座標板上上には、例え ば数値"1"~"9"にそれぞれ対応するコード パターンなどそれぞれ異なるパターンを描いた様 小阪9個の区面2を3×3のマトリックスに配列 して単位の方形領域3を構成し、かかる方形領域 3をさらにマトリックス状に繰返し配列してあ る。したがって、座標板上上には例えば9種類の コードパターンが縦、横および斜めの各方向に反 復して規則的に配置されていることになる。

一方、座標板1上を移動して各区面2に対応した座標を指示する座標指示器4の構成を表わした機断値を第3関に示す。すなわち、座標指示器4の内部には、座標板11の各区両2に描いたコードパターンを照明するための発光来子5と組合わせた受光センサ6により、照明された区両2のコードパターンを読取る。なお、発光表子5としては、例えばLED、タングステンランプ半導体、

4

における少なくとも9とおりの座標移動を識別し 切ることになる。

第1表

用コード	新コード	ΔΧ	ΔΥ
	1	0	0
	2	+ 1	- 1
	3	- 1	+ 1
	4	- 1	- 1
1	5	0	+ 1
1	6	+ 1	0
	7	+ L	+ 1
	8	- I	- 1
	9	0	- J

本発明によりかかる密線移動情報の検出を行う 同路装置の構成例を第5回に示す。例えば上述の ような構成の飛標板1と座標指示器4とからなる パターン説収 億7によって試取った生データ15 は、パターン識別簡8において例えば特定のコー

時間昭61-262832 (3)

ドパターン16として認識し、ついで、コード変換 部9において序機指示器4の現在位置の廃機を表 わす新コード17とする。この新コード17を比較部 11に供給するとともに、ラッチ10に身いてラッチ し、同時に、すでにラッチしてある川コード18を 取出して比較部川に供給する。比較部川において は、新川内コード17と18とを比較し、米方向の単 位移動はAXをおわすー1、0、+1のX座標 位19A およびY万向の単位移動組△Yをおわす - 1 . 0 . + 1 の Y 座標値 19B をそれぞれ X カ ウンタ12A およびYカウンタ12B に導いてそれぞ れカウントアップもしくほカウントダウンさせ る。かかる単位移動量の措施によるX座標移動量 20A およびY麻糠移動徒20B をホストすなわち上 機14からの設出しパルス21に応じてパラレルノシ リアル(P/S) 変換部13に並列に供給し、かかる並 列コードを変換したシリアルコード付け22を所要 の座標情報としてホスト14に送出する。

以上の実施側においては、受光センサ 6 を座標指示器 4 内に設けて直接に区前 2 のコードパ

7

るようにすることもできる。

【幼 果】

以上の説明から明らかなように、本発明座標人力装置においては、座標板上に描いた座標点がに 異なるパターンを裁取ることにより光学的な座標 検出を行うのであるから、機械的な摩託が全く無いのは勿論、 電磁気的にもノイズ等の外孔の影響 を受けることも全く無いという格別の効果が得られ、したがって、座標入力装置の寿命および軽頼 性をも若しく増大させることができるという効果も得られる。

4. 関節の簡単な説明

第1 図は水発明座標入力装置の要部をなす座標 版および座標指示器の外盤の例を示す斜視図、

第2図は阿じくその密線板の構成の…実施例を 示す線図、

第3回は同じくその座標指示器の構成の一実施例を示す断面図。

第4以は同じくその座標移動検出の動作以理を 示す線図、 ターンを受光して無別するようにしたが、光ファイバースコープを介して外部に設置した、例えば CCD またはNOS よりなるエリアセンサあるいは複数のフォトダイオード等の光電貨換案子に導くように構成することもできる。このように構成すれば、受光センサ6の配置の自由版が高まり、取付け顕繁が容易になるのみならず、座標指示器4の形状寸法も任意に設定することができる。

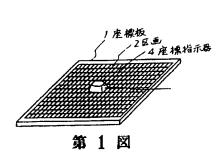
また、以上の説明においては、麻機指示器 4 により検出する 座標移動の方向を例えばコードパターン "1" から"2" ~ "8" への8 とおりとしたが、 受光センサ 6 により 棒様する 2 区画のコードパターンを重みをつけて同時に読取り、 その重みづけによって当該 2 区画の中間の方向、 さらには中間の最の座標移動をも認識し、計数し得るようにすることもできる。

さらに、各座標点に対応して複数の微小区両を 設け、 それらの微小区面にそれぞれ異なるコード パターン等の識別用パターンを描くことにより、 序標移動の方向および量をさらに詳細に識別し利

В

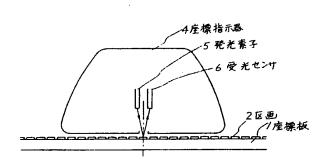
第5 図は同じくその座標移動検出を行う回路構成の一実施例を示すプロック線図である。

- 1 … 州桥极、
- 2 ... K di .
- 3 … 万形销歧、
- 4 …座標指示器。
- 5 … 免光崇平、
- 6 … 受光センサ.
- 7 … 読收部、
- 8 …認識部、
- 9 … コード変換部、
- 10…ラッチ、
- 11…比較離、
- 12A,12B …カウンタ、
- 13…P/S 変換部,
- 14…ホストシステム(下機)。

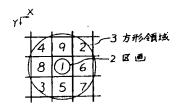


	<u> </u>	L		l	!	1	1	Į.		
	8	1	6	8	1	6	8	1	6	
	3	5	7	3	5	7	3	5	7	
	4	9	2	4	9	2	4	9	2	
	8	1	6	8	1	6	18	1	8	3方形領域
_	3	5	7	3	5	7	3	<u>(3)</u>	-7	2区画
	4	9	2	4	9	2	X	9	3/	
	8	1	6	8	1	6	8	1	6	
	3	5	7	3	5	7	3	5	7	
	4	9	2	4	9	2	4	9	2	
		1								

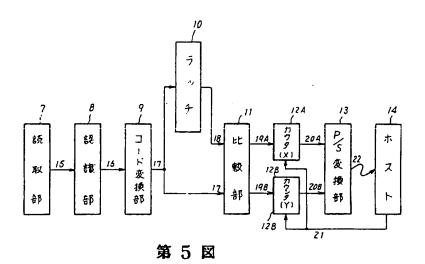
第 2 図



第 3 図



第 4 図



--239--